GU-210 ヘディングロックジャイロ　取扱説明書

仕様

コントロールシステム: AHTCS
(Active Helicopter Tail Control System)

動作電圧: 4 – 6V DC

サイズ: 25mm x 26mm x 14mm

重量: 10.2g

6. LIMITボリューム6にてサーボ動作角の調整が可能です。

使用方法:

1. 両面スポンジテープで、ジャイロをヘリに取り付けます。この時、ラベル面が上になるように取り付けてください。

2. ジャイロの上図にあるコネクター1を、受信機のラダーチャンネルに接続します。コネクター2を、ジャイロ感度調整チャンネルに接続します。(ジャイロ感度調整に関しては、送信機の説明書をご確認ください。)

3. ラダーサーボを、上図を参考にジャイロに接続します。コネクター差込口に切りかきがある方が、信号線側となります。デジタルサーボを使用される場合は、スイッチ3をON側にしてください。スイッチは、超小型スイッチですので、強く操作すると折れたりすることがありますのでご注意ください。

4. 送信機のレボリューションミキシングは0%か、OFFにしてください。送信機、受信機の順番で電源を入れると、ジャイロが初期状態を確認するので、電源投入後3秒以上ヘリを水平状態で動かさないようにしてください。また、この間、送信機のラダースティックもニュートラルのままにしておいてください。LED7が、グリーンに点灯したら、ヘディングロックモードです。赤の場合は、ノーマルモードとなります。
ヘディングロックと、ノーマルモードの切り替えは、送信機の感度調整ボリュームの位置で切り替えができます。
ノーマルモードでのニュートラルは、送信機のトリムでなく、リンケージで調整してください。

5. ヘリのノーズを、右に回した時、テールが左に回転する方向へサーボが動作するのが、正常です、逆の場合、スイッチ4を逆側へ切り替えてください。

6. DELAYボリューム5にて、サーボの反応速度の調整が可能です。数字が増えるほど、サーボの動きが緩慢になります。デジタルサーボや、高速のアナログサーボは、0の位置でお使いください。その他の小型サーボでは、50の位置を目安に調整してください。これは、必要以上に反応良くサーボが動くことを規制することで、サーボのモーター寿命を延ばすことができます。初心者のホバリング練習などでは、50程度で良いでしょう。

7. LIMITボリューム6にて、ラダーサーボの動作角調整ができます。ここで設定した動作角以上にサーボは動きません。送信機側のATVは、ラダーの回転フィーリングを合わせるのに使用していただけます。

8. ジャイロ感度は、70-80%で調整を開始してください。送信機によっては、感度調整の数値が、0-100となっています。この場合、50が、ヘディングロックとノーマルの感度0のポイントとなります。したがって、数値は、15と85(ヘディングロックと、ノーマル)にセットして調整を開始してください。